**Aufgabenverteilung Computer Vision Challenge**

|  |  |
| --- | --- |
| **Aufgabe** | **Verantwortlicher** |
| ~~Funktion verify\_dmap~~ | ~~Robert~~ |
| ~~Unittests:~~  ~~check\_toolboxes,~~  ~~check\_variables,~~  ~~check\_psnr~~ | ~~Oivind~~ |
| ~~Datei challenge.m~~ | ~~Oivind~~ |
| ~~Disparity Maps plotten~~ | **~~-~~** |
| ~~Gui erstellen~~ | ~~Andi~~ |
| ~~Merkmalsextration (Alternative zum Harris Detektor)~~ | ~~Vincent~~ |
| ~~Disparity Map aus Merkmalspunkten erstellen (Zwischenwerte interpolieren)~~ | ~~Dayan~~ |
| ~~Variation Block Matching: Wenn Zuordnung unsicher, dann Tiefe leer lasse.~~ | ~~Robert~~ |
| ~~Variation Block Matching: Blockvergleich~~ | ~~Vincent~~ |
| ~~R und T berechnen (Merkmalspunkte weit verteilt).~~ | ~~Dayan~~ |
| 3D Plot (Zusatzaufgabe) | Vincent, Oivind |
| T in m | Dayan |
| Block Matching verbessern | Alle |
| Challenge.m erstellen und um Ausgabe erweitern | Oivind |
| Gui Anpassen | Andy |
| Berichtvorlage | Dayan |
| Readme | - |
| Waitbar in Gui | Robert und Andy |
| Ordner sortieren | Robert |
| Bericht |  |
| Kommentieren (auf Deutsch) | Jeder seinen Code im Ordner Abgabe |